ARQ1



CORTO 1 78% (7/9)

· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
1. Tomando en cuenta el mapeo de pines para el arduino Mega (https://www.arduino.cc/en/Hacking/PinMapping2560) que registro debo ejecutar para mandar un estado alto a los pines digitales (10,11,12)?. (Letras en mayúsculas). PINH11110
2. Nombre de la memoria NO volátil del arduino MEGA A FLASH B PROM C EPROM D ROM E RAM
3. El módulo HC-06 no puede ser configurado como esclavo? A True B False
4. ¿Que letra representa el puerto para el PIN digital 11 según el pin mapping del arduino UNO? A A B B C C D D E E
 ¿Que partes no componen un servo motor? A Circuito integrado B Motor Stepper C Motor DC D Sistema mecánico E Driver

201503840 Page 1 of 2

/	6. A	¿No es mas sencillo usar un motor stepper unipolar que un bipolar? True
	В	False
/	7. A	¿Con que registros leo el estado de los pines? PINX
	B	PORTX DDRX
	(D)	Todas las anteriores :v
/	8. (A)	¿ no le puedo definir al servo motor una cantidad EXACTA de grados a girar ?
	В	False
/	9.	Numero de pines que posee el módulo bluetooth HC-05. Únicamente el número
×	10.	(EXTRA) Segundo nombre del aux, sin tilde en minúsculas antonio
0	11.	(EXTRA) ¿Que es lo que se muestra en la imagen?

201503840 Page 2 of 2

ЧБФЖФЖДР